

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES  
PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum  
Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum  
3. November 2005 (03.11.2005)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer  
**WO 2005/103849 A1**

(51) Internationale Patentklassifikation<sup>7</sup>: G05B 19/18,  
19/19

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2005/051746

(22) Internationales Anmeldedatum:  
20. April 2005 (20.04.2005)

(25) Einreichungssprache: Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:  
10 2004 019 931.0 21. April 2004 (21.04.2004) DE

(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von  
US): SCHNEIDER GMBH & CO. KG [DE/DE]; Brück-  
enstrasse 21, 35239 Steffenberg (DE).

(72) Erfinder; und

(75) Erfinder/Anmelder (nur für US): WEBER, Christoph

[DE/DE]; Berliner Strasse 39, 35216 Biedenkopf-Wallan  
(DE). SCHNEIDER, Gunter [DE/DE]; Kirchspitze 8A,  
35037 Marburg (DE).

(74) Anwalt: SARTORIUS, Peter; Helmholtzstrasse 35,  
68723 Schwetzingen (DE).

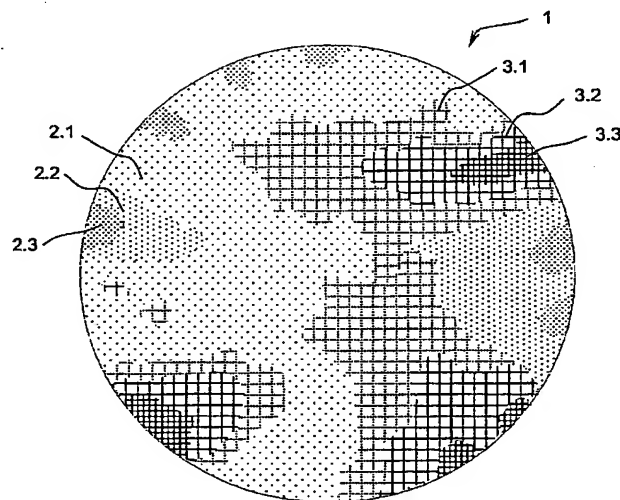
(81) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für  
jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL,  
AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH,  
CN, CO, CR, CU, CZ, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI,  
GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE,  
KG, KM, KP, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD,  
MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG,  
PH, PL, PT, RO, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, SY, TJ, TM,  
TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM,  
ZW.

(84) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für  
jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW,

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: CORRECTION METHOD FOR CHIP REMOVAL MACHINES

(54) Bezeichnung: KORREKTURVERFAHREN FÜR ZERSpanungsmaschinen



(57) Abstract: The invention relates to a method for determining the deviation of at least one regulating variable on chip removal machines comprising a mechanical drive for a tool and/or a workpiece (1), regulated by a control system, the regulation comprising a plurality of values C, X, Z of at least three spatial axes c, x, z for the control system and for the drive, said values C, X, Z having a functional relation such as  $Z = f_{bi}(C, X)$  with the axes c, x, z. A protocol is prepared from a plurality of control system actual values ( $C_{p,1s}, X_{p,1s}, Z_{p,1s}$ ) detected by measuring means and/or selected drive actual values ( $C_{p,1a}, X_{p,1a}, Z_{p,1a}$ ), and a control system nominal value according to  $Z_{bi,1s} = f_{bi}(C_{p,1s}, X_{p,1s})$  and/or a drive nominal value according to  $Z_{bi,1a} = f_{bi}(C_{p,1a}, X_{p,1a})$ , in addition to a control system differential value according to  $D_{z,1s} = Z_{p,1s} - Z_{bi,1s}$  and/or a drive differential value according to  $D_{z,1a} = Z_{p,1a} - Z_{bi,1a}$ , is calculated at least in relation to the z axis. The invention also relates to a chip removal machine using one such method.

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), Eurasian (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), European (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

*For an explanation of the two-letter codes and other abbreviations, refer to the "Guidance Notes on Codes and Abbreviations" at the start of each regular issue of the PCT Gazette.*

Published:

- with international search report